2025/11/19 04:07 1/3 realidad pez

realidad_pez

es un proyecto para manipular parametros de peces con un objetivos como: mejorar el tamaño, aumentar la velocidad de crecimeinto, mejorar cantidad de crias, aumentar la coloracion ...

```
apartir de 2 percepciones

objetivo -> la meta (nodo)

enfoque -> parametro(s) a cambiar para llegar a la meta (vertice)

en multiples lugares ,
```

directamente manipulables

como peceras o algunos estanques pequeños con un entorno artificial y con posibilidad de poner sensores o automatisar mecanicamente y fisicamente , como :luces,termostatos ,alimentadores.

¿como cambiara los parametros? con mecanismos automaticos que cambien los parametros que pueden ser medidos, como la temperatura . los sensores serian verificadores que halla un cambio natural o por los mecanismos

indirectamente manipulables

como estanques psicolas en lugares alejados sin acceso a energia , pero con una administracion de los peces

¿como cambiara los parametros? con recomendaciones previamente simuladas y personalisadas , las recomendaciones seran humanamente posibles y sin depender de una alfabetisacion previa

(tambien puede servir para lugares directamente manipulables)

posible desde la ictiologia

directamente manipulables:

si el espacio cambia puede afectar al pez , el pez buscara adaptarse al cambio en el espacio. se adptara al cambio cambiando constubres propias dentro de su metabolismo como :

- dieta
- temperamento
- salud
- comportamiento

estos cambios generan otros cambios.

existen acciones posibles para cambiar el espcaio y el metabolismo del pez a favor,la automatisacion mecanica cambiaria el espcaio para cambiar al metabolismo que ayudaria al cambio buscado

* indirectamente manipulables:

si el espacio fisico no cambia el pez puede cambiar con el tiempo en el espacio y otros factores no dependientes del espcaio como :la comida , cantidad de plantas en el estanque , la forma como llega el agua. y aprovechando factores ambientales que puedan ayudar aprobechar o hacer mas notorio el parametro a cambiar

posible desde el codigo

no es nada nuevo los sensores y lo mecanico controlado por software

para definir el cambio desde el software es nesario conocer y , simular y predecir

conocer: los objetivos y como cumplirlos , mediante grafos y algoritmos , como Dijkstra para tomar el mejor camino (como lograr que un pez haga ...)

el tipo de pez y su biologia

lugar - factores ambientales - localidad

datos de su hogar como ph, tamaño , litros ,temperatura de la pecera y temperatura externa

datos previos o aproccimados

simular y predecir:

cosas como: predecir el clima del lugar

- temporada de luvias - como esta la temperatura en un dia - como esta la temperatura en un año

multiples simulaciones del objetivo en ese lugar y con ese pez, en el presente y en el futuro , para evaluar su posibilidad y eficacia

conceptos:

sensores → verificadores o recolectores de datos

automatisacion mecanica → cambiar parametros como: la luz ,temperatura , corriente , oxigeno .con objetos como :lamparas ,termostatos,fitrlos ,oxigenadores. (las pantas no se cambian de forma automatica)

recomendaciones → lista de como cambiar los parametros que ayudan a aumentar las posibilidades de lograr el objetivo

objetivo -> la meta (nodo)

https://wiki.unloquer.org/ Printed on 2025/11/19 04:07

2025/11/19 04:07 3/3 realidad_pez

enfoque -> parametro(s) a cambiar para llegar a la meta (vertice)

From:

https://wiki.unloquer.org/ -

Permanent link:

https://wiki.unloquer.org/personas/jero98772/realidad_pez?rev=1617676827



